

10/537302  
PCT/JP03/15373

日本国特許庁  
JAPAN PATENT OFFICE

02 JUN 2005  
02.12.03

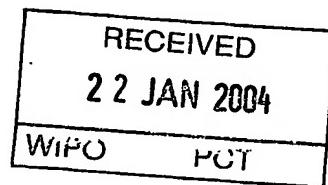
別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて  
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed  
with this Office.

出願年月日  
Date of Application: 2002年12月 3日

出願番号  
Application Number: 特願2002-351826  
[ST. 10/C]: [JP2002-351826]

出願人  
Applicant(s): 株式会社島精機製作所

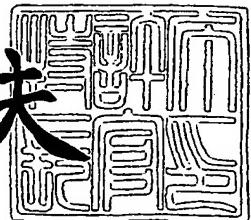


PRIORITY DOCUMENT  
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH  
RULE 17.1(a) OR (b)

2004年 1月 8日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

今井康夫



BEST AVAILABLE COPY

出証番号 出証特2003-3109481

【書類名】 特許願  
【整理番号】 2002036  
【提出日】 平成14年12月 3日  
【あて先】 特許庁長官 殿  
【国際特許分類】 G06T 11/40  
D01F 8/00  
D04B 35/00

## 【発明者】

【住所又は居所】 和歌山県和歌山市坂田 8 5 番地 株式会社島精機製作所  
内

【氏名】 鈴木 規之

## 【特許出願人】

【識別番号】 000151221  
【氏名又は名称】 株式会社島精機製作所

## 【代理人】

【識別番号】 100075557

## 【弁理士】

【フリガナ】 サイヨウ  
【氏名又は名称】 西教 圭一郎  
【電話番号】 06-6268-1171

## 【選任した代理人】

【識別番号】 100101638

## 【弁理士】

【氏名又は名称】 廣瀬 峰太郎

## 【手数料の表示】

【予納台帳番号】 009106  
【納付金額】 21,000円

## 【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9117552

【包括委任状番号】 9206981

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 摟り糸画像のシミュレーション方法および装置

【特許請求の範囲】

【請求項1】 複数本の糸の撚り合わせをシミュレーションして、撚った糸の画像を形成する撚り糸画像のシミュレーション方法であって、

撚り合わせに使用する該複数本の糸の画像を、線状に延びる形状でそれぞれ入力する画像入力ステップと、

画像入力ステップで入力される画像に基づいて、各糸に対し、数式化可能な予め定める形状の一定断面で一方向に延びる抽象化モデルをそれぞれ生成して抽象化し、各抽象化モデルと画像との対応関係を設定しておく抽象化ステップと、

抽象化ステップで抽象化された該複数本の糸の抽象化モデルを、予め定める条件に従って撚り合わせ、中心軸に沿って延びる形状で撚った糸の抽象化モデルを生成する撚り合わせステップと、

撚り合わせステップで生成された撚った糸の抽象化モデルを、該中心軸に平行な平面上に投射する投射ステップと、

投射ステップで平面上に投射された撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルの投射像に、抽象化ステップで設定されている対応関係に基づいて、各糸の画像を複写する画像複写ステップとを含むことを特徴とする撚り糸画像のシミュレーション方法。

【請求項2】 前記抽象化ステップでは、前記画像入力ステップで入力された複数本の糸の断面形状を円形としてそれぞれ抽象化し、前記各糸の抽象化モデルを生成し、

前記撚り合わせステップは、

前記撚った糸に対して配置基準点を設定して、抽象化ステップで生成される各糸の抽象化モデルの断面形状を、該配置基準点のまわりにそれぞれ配置する断面配置ステップと、

断面配置ステップで設定される配置基準点を、予め定める条件に従って前記撚った糸の中心軸に沿って変位させながら、断面配置ステップで配置された断面形状の組合せを、該中心軸のまわりで回転させる断面回転ステップと、

撚った糸の中心軸に沿う各糸の抽象化モデルの外形を、断面回転ステップで回転する断面形状の軌跡として生成する外形生成ステップとを含むことを特徴とする請求項1記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項3】** 前記抽象化ステップでは、前記断面形状を、予め定める条件に従って扁平化させることを特徴とする請求項2記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項4】** 前記断面配置ステップでは、前記撚った糸の配置基準点まわりの断面領域を、前記糸の抽象化モデルの直径の平方根の比で分割し、分割された領域間の境界線で隣接する糸の断面形状が相互に接するように、各糸の抽象化モデルの断面形状を円形から扁平化させることを特徴とする請求項2記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項5】** 前記断面配置ステップでは、1つの糸の抽象化モデルについての前記平方根の比が全体の半分以上を占める場合、該糸の抽象化モデルが前記配置基準点まわりの断面領域を半分だけ占めるように調整することを特徴とする請求項4記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項6】** 前記断面配置ステップでは、前記撚った糸の中心軸とは異なる位置に前記配置基準点を設定し、

前記断面回転ステップでは、配置基準点も、撚った糸の中心軸まわりに回転させることを特徴とする請求項2記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項7】** 前記断面配置ステップでは、前記配置基準点を、該配置基準点と前記各糸の抽象化モデルの断面形状の中心位置との相対位置を各断面形状の直径で重み付けして加重平均して得られる位置が前記撚った糸の中心軸の位置となるように、設定することを特徴とする請求項6記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項8】** 毛羽のある糸について、

前記抽象化ステップでは、外周側の毛羽の部分と、毛羽を除いた内周側の糸本体の部分とを分けて前記糸の抽象化モデルを生成し、

前記断面配置ステップでは、糸の抽象化モデルを、糸本体の部分の断面形状に基づいて前記配置基準点のまわりに配置して、該糸本体の部分の断面形状の周囲

に、隣接する糸の抽象化モデルを超えないように、毛羽の部分の断面形状を配置し、

前記画像複写ステップでは、前記糸の画像から毛羽の部分と糸本体の部分とを分けて、前記平面に投射されている糸の抽象化モデルに画像を複写することを特徴とする請求項2記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項9】** 前記抽象化ステップでは、前記各糸の抽象化モデルと画像との対応関係を、抽象化モデルの長さ方向に対して、画像の全長または一部を使用区間として設定し、使用区間の一端から他端までを対応付けると、次に一端から対応付を再開するように繰返して設定することを特徴とする請求項1記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項10】** 前記画像複写ステップで、前記平面上に投射された撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルに、前記各糸の画像を複写した撚った糸の画像を使用し、該撚った糸を使用して編成する編地の画像をシミュレーションすることを特徴とする請求項1記載の撚り糸画像のシミュレーション方法。

**【請求項11】** 請求項1～10のいずれかに記載の撚り糸画像のシミュレーション方法を、コンピュータに実行させるためのプログラム。

**【請求項12】** コンピュータに読みませて、請求項1～10のいずれかに記載の撚り糸画像のシミュレーション方法を実行させるためのプログラムを記録した、コンピュータ読み取り可能な記録媒体。

**【請求項13】** 複数本の糸の撚り合わせをシミュレーションして、撚った糸の画像を形成する撚り糸画像のシミュレーション装置であって、

撚り合わせに使用する該複数本の糸の画像を、線状に延びる形状でそれぞれ入力する画像入力手段と、

画像入力手段に入力される画像に基づいて、各糸に対し、数式化可能な予め定める形状の一定断面で一方向に延びる抽象化モデルをそれぞれ生成して抽象化し、各抽象化モデルと画像との対応関係を設定する抽象化手段と、

抽象化手段によって抽象化される該複数本の糸の抽象化モデルを、予め定める条件に従って撚り合わせ、中心軸に沿って延びる形状で撚った糸の抽象化モデル

を生成する撚り合わせ手段と、

撚り合わせ手段によって生成される撚り糸の抽象化モデルを、該中心軸に平行な平面上に投射する投射手段と、

投射手段によって平面上に投射される撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルの投射像に、抽象化手段によって設定されている対応関係に基づいて、各糸の画像を複写した状態を表示する画像複写手段とを含むことを特徴とする撚り糸画像のシミュレーション装置。

**【請求項14】** 前記抽象化手段は、前記画像入力手段に入力される複数本の糸の断面形状を円形としてそれぞれ抽象化し、

前記撚り合わせ手段は、

前記撚った糸に対して配置基準点を設定して、抽象化手段によって生成される各糸の抽象化モデルの断面形状を、該配置基準点のまわりにそれぞれ配置して、予め定める条件に従って扁平化させる断面配置手段と、

断面配置手段によって設定される配置基準点を、予め定める条件に従って前記撚った糸の中心軸に沿って変位させながら、断面配置手段によって配置される断面形状の組合せを、該中心軸のまわりで回転させる断面回転手段と、

撚った糸の中心軸に沿う各糸の抽象化モデルの外形を、断面回転手段によって回転する断面形状の軌跡として生成する外形生成手段とを含むことを特徴とする請求項12記載の撚り糸画像のシミュレーション装置。

#### **【発明の詳細な説明】**

##### **【0001】**

##### **【発明の属する技術分野】**

本発明は、複数本の糸を撚り合わせて、撚った糸を生成するときの画像をシミュレーションして表示することができる撚り糸画像のシミュレーション方法および装置に関する。

##### **【0002】**

##### **【従来の技術】**

従来から、編地や織地を実際に製作することなく、使用する糸を想定して画像でシミュレーションすることは可能になっている（たとえば特許文献1および特

許文献2参照。）。本件出願人は、編糸の画像データを入力して、その編糸を使用して編成する編地の画像をシミュレーションする方法および装置について、特願2001-310559号の出願も行っている。この出願の技術によれば、ファンシーヤーンと呼ばれる毛羽の多い不規則な形状の編糸を使用して編成する編地の画像も、容易にシミュレーションすることができる。

### 【0003】

一般に、編地は織地に比較して太い糸が使用され、編目も粗い。このため、編糸としてファンシーヤーンを使用して、特有の意匠効果や風合などを実現することができる。ファンシーヤーンとしては、複数本の糸を撚り合わせて生成する撚り糸が使用されることがある。ファンシーヤーンと、ファンシーヤーンをさらに撚り合わせたファンシーヤーン織地や編地の画像を表示可能な製品も紹介されている（たとえば非特許文献1参照）。特願2001-310559号の出願で提案している技術で、撚り糸の画像を使用すれば、撚り糸を使用する編地画像のシミュレーションは可能である。糸の撚り合わせの際に、糸の断面形状が圧縮されることについても報告されている（たとえば非特許文献2参照）。

### 【0004】

#### 【特許文献1】

特開平7-70890号公報

#### 【特許文献2】

国際公開（WO）第98/16823号パンフレット

#### 【非特許文献1】

クリスチャン・ゼゼスニー（Christiane Szezesny）他2名、「画面上でのファンシーヤーンのシミュレーション（Simulation of Fancy Yarns on the Screen）」、ファブリック・フォーミング（Fabric Forming）、アイ・ティー・ビー（ITB）、1991年3月、p. 73-74

#### 【非特許文献2】

エイ・グリシャノフ（A. Grishanov）他4名、「2成分糸の幾何学についてのシミュレーション パートI：糸の圧縮の力学：糸の断面形状のシミュレーション（The Simulation of the Geometry of Two-component Yarns Part I:The Mec

hanics of Strand Compression:SImulating Yarn Cross-section Shape)」、ジャーナル・オブ・テキスタイル・インスティチュート (J.Text.Inst.)、テキスタイル・インスティチュート (Textile Institute)、88 Part 1 No.2、1997年、p. 118-131

### 【0005】

#### 【発明が解決しようとする課題】

非特許文献1には、Fig. 1～5として、単独のファンシーヤーン①、そのファンシーヤーンを複数本撚り合わせたファンシーヤーン②、およびそれらのファンシーヤーンを使用している生地③の画像が記載されている。撚り合わせのファンシーヤーン②が含まれない図もある。しかしながら、これらの画像をどのようにしてシミュレーションしているかは不明である。ただし、非特許文献1の著者のうちの1名は、特許文献2の発明者として記載されているので、特許文献2に開示されている技術を使用してシミュレーションを行っていると推定される。

### 【0006】

特許文献2に開示されている技術では、3次元スキャンされた糸を、表面上に設定される複数の点の位置座標とその点を含む表面領域の方位との組合せとして3次元モデル化している。織地や編地で糸の中心線が通る3次元空間座標を数値モデルの処理で求め、糸の3次元モデルの中心線を数値モデルの中心線に対応させて変形させる。この際に、糸の三次元モデルの表面上に設定されている点も中心線に合わせて変位させ、そのような点の集合として糸の画像を表示して、シミュレーションを行っている。

### 【0007】

糸の3次元モデルを作成するときに、表面上の点の間隔を狭くして高密度にすれば、実際の糸の画像を忠実に反映させることが期待される。しかしながら、点の数が多くなると、画像処理に要する時間が長くなる。また、ファンシーヤーンは、細かい毛羽などが不規則に存在しているところに特徴があり、毛羽は表面から外部にはみ出しているので、前述のような手法で3次元モデルに反映させることは困難である。

### 【0008】

本発明の目的は、現実に近い画像作成を可能にする撚り糸画像のシミュレーション方法および装置を提供することである。

### 【0009】

#### 【課題を解決するための手段】

本発明は、複数本の糸の撚り合わせをシミュレーションして、撚った糸の画像を形成する撚り糸画像のシミュレーション方法であって、

撚り合わせに使用する該複数本の糸の画像を、線状に延びる形状でそれぞれ入力する画像入力ステップと、

画像入力ステップで入力される画像に基づいて、各糸に対し、数式化可能な予め定める形状の一定断面で一方向に延びる抽象化モデルをそれぞれ生成して抽象化し、各抽象化モデルと画像との対応関係を設定しておく抽象化ステップと、

抽象化ステップで抽象化された該複数本の糸の抽象化モデルを、予め定める条件に従って撚り合わせ、中心軸に沿って延びる形状で撚った糸の抽象化モデルを生成する撚り合わせステップと、

撚り合わせステップで生成された撚った糸の抽象化モデルを、該中心軸に平行な平面上に投射する投射ステップと、

投射ステップで平面上に投射された撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルの投射像に、抽象化ステップで設定されている対応関係に基づいて、各糸の画像を複写する画像複写ステップとを含むことを特徴とする撚り糸画像のシミュレーション方法である。

### 【0010】

また本発明の前記抽象化ステップでは、前記画像入力ステップで入力された複数本の糸の断面形状を円形としてそれぞれ抽象化し、前記各糸の抽象化モデルを生成し、

前記撚り合わせステップは、

前記撚った糸に対して配置基準点を設定して、抽象化ステップで生成される各糸の抽象化モデルの断面形状を、該配置基準点のまわりにそれぞれ配置する断面配置ステップと、

断面配置ステップで設定される配置基準点を、予め定める条件に従って前記

撚った糸の中心軸に沿って変位させながら、断面配置ステップで配置された断面形状の組合せを、該中心軸のまわりで回転させる断面回転ステップと、

撚った糸の中心軸に沿う各糸の抽象化モデルの外形を、断面回転ステップで回転する断面形状の軌跡として生成する外形生成ステップとを含むことを特徴とする。

#### 【0011】

また本発明の前記抽象化ステップでは、前記断面形状を、予め定める条件に従って扁平化させることを特徴とする。

#### 【0012】

また本発明の前記断面配置ステップでは、前記撚った糸の配置基準点まわりの断面領域を、前記糸の抽象化モデルの直径の平方根の比で分割し、分割された領域間の境界線で隣接する糸の断面形状が相互に接するように、各糸の抽象化モデルの断面形状を円形から扁平化させることを特徴とする。

#### 【0013】

また本発明の前記断面配置ステップでは、1つの糸の抽象化モデルについての前記平方根の比が全体の半分以上を占める場合、該糸の抽象化モデルが前記配置基準点まわりの断面領域を半分だけ占めるように調整することを特徴とする。

#### 【0014】

また本発明の前記断面配置ステップでは、前記撚った糸の中心軸とは異なる位置に前記配置基準点を設定し、

前記断面回転ステップでは、配置基準点も、撚った糸の中心軸まわりに回転させることを特徴とする。

#### 【0015】

また本発明の前記断面配置ステップでは、前記配置基準点を、該配置基準点と前記各糸の抽象化モデルの断面形状の中心位置との相対位置を各断面形状の直径で重み付けして加重平均して得られる位置が前記撚った糸の中心軸の位置となるように、設定することを特徴とする。

#### 【0016】

また本発明は、毛羽のある糸について、

前記抽象化ステップでは、外周側の毛羽の部分と、毛羽を除いた内周側の糸本体の部分とを分けて前記糸の抽象化モデルを生成し、

前記断面配置ステップでは、糸の抽象化モデルを、糸本体の部分の断面形状に基づいて前記配置基準点のまわりに配置して、該糸本体の部分の断面形状の周囲に、隣接する糸の抽象化モデルを超えないように、毛羽の部分の断面形状を配置し、

前記画像複写ステップでは、前記糸の画像から毛羽の部分と糸本体の部分とを分けて、前記平面に投射されている糸の抽象化モデルに画像を複写することを特徴とする。

#### 【0017】

また本発明の前記抽象化ステップでは、前記各糸の抽象化モデルと画像との対応関係を、抽象化モデルの長さ方向に対して、画像の全長または一部を使用区間として設定し、使用区間の一端から他端までを対応付けると、次に一端から対応付を再開するように繰返して設定することを特徴とする。

#### 【0018】

また本発明は、前記画像複写ステップで、前記平面上に投射された撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルに、前記各糸の画像を複写した撚った糸の画像を使用し、該撚った糸を使用して編成する編地の画像をシミュレーションすることを特徴とする。

#### 【0019】

さらに本発明は、前述のいずれかに記載の撚り糸画像のシミュレーション方法を、コンピュータに実行させるためのプログラムである。

#### 【0020】

さらに本発明は、コンピュータに読みませて、前述のいずれかに記載の撚り糸画像のシミュレーション方法を実行させるためのプログラムを記録した、コンピュータ読み取り可能な記録媒体である。

#### 【0021】

さらに本発明は、複数本の糸の撚り合わせをシミュレーションして、撚った糸の画像を形成する撚り糸画像のシミュレーション装置であって、

撚り合わせに使用する該複数本の糸の画像を、線状に延びる形状でそれぞれ入力する画像入力手段と、

画像入力手段に入力される画像に基づいて、各糸に対し、数式化可能な予め定める形状の一定断面で一方向に延びる抽象化モデルをそれぞれ生成して抽象化し、各抽象化モデルと画像との対応関係を設定する抽象化手段と、

抽象化手段によって抽象化される該複数本の糸の抽象化モデルを、予め定める条件に従って撚り合わせ、中心軸に沿って延びる形状で撚った糸の抽象化モデルを生成する撚り合わせ手段と、

撚り合わせ手段によって生成される撚り糸の抽象化モデルを、該中心軸に平行な平面上に投射する投射手段と、

投射手段によって平面上に投射される撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルの投射像に、抽象化手段によって設定されている対応関係に基づいて、各糸の画像を複写した状態を表示する画像複写手段とを含むことを特徴とする撚り糸画像のシミュレーション装置である。

### 【0022】

また本発明で、前記抽象化手段は、前記画像入力手段に入力される複数本の糸の断面形状を円形としてそれぞれ抽象化し、

前記撚り合わせ手段は、

前記撚った糸に対して配置基準点を設定して、抽象化手段によって生成される各糸の抽象化モデルの断面形状を、該配置基準点のまわりにそれぞれ配置して、予め定める条件に従って扁平化させる断面配置手段と、

断面配置手段によって設定される配置基準点を、予め定める条件に従って前記撚った糸の中心軸に沿って変位させながら、断面配置手段によって配置される断面形状の組合せを、該中心軸のまわりで回転させる断面回転手段と、

撚った糸の中心軸に沿う各糸の抽象化モデルの外形を、断面回転手段によって回転する断面形状の軌跡として生成する外形生成手段とを含むことを特徴とする。

### 【0023】

#### 【発明の実施の形態】

図1は、本発明の実施の一形態として、2本の糸の撚り合わせをシミュレーションして、撚った糸の画像を形成する基本的な考え方を示す。図1（a）は、撚り合わせに使用する2本の撚糸1，2の側面画像を示す。図1（b）は、各撚糸1，2を抽象化して生成する撚糸の抽象化モデル3，4で撚り合せを行って形成する撚った糸の抽象化モデル5の断面形状を示す。図1（c）は、撚った糸の投射画像6を示す。なお、撚った糸を生成するために撚り合わせる糸は、撚糸1，2のように素材の纖維を撚って生成したものばかりではなく、モノフィラメントなどの単纖維の状態のものを使用することもできる。

#### 【0024】

図1（a）に示すような2本の撚糸1，2の画像は、スキャナ等で実際の撚糸1，2から入力することもできる。また、コンピュータグラフィックスで作成したり、実写画像を編集することもできる。図1（b）に示すように、各撚糸1，2は、断面が橢円形で一定である撚糸の抽象化モデル3，4として抽象化される。2本の撚糸1，2が同等の場合、撚った糸の抽象化モデル5は、中心軸5aのまわりに各撚糸の抽象化モデル3，4の断面を回転させた軌跡として得られる。図1（c）に示すような撚った糸の投射画像6は、たとえば図1（b）を右側から見た状態として得られ、2つの撚糸の抽象化モデル3，4のうち、左側になる部分が隠れる。また、撚糸の抽象化モデル3，4は中心軸5aのまわりで螺旋状に変形しているので、投射画像6では波線状に変形している。撚った糸の投射画像6としては、各撚糸の抽象化モデル3，4にそれぞれ対応する投射像の部分に、撚糸1，2の画像をそれぞれ複写する。

#### 【0025】

図1では、同等の撚糸1，2を2本だけ使用して撚った糸の投射画像6を得るまでの基本的考え方を示しているけれども、本発明は撚糸の数に制限がなく、各撚糸は同等ではなくても適用することができる。

#### 【0026】

図2は、本発明の実施の他の形態として、撚り糸画像のシミュレーションを行う一般的な手順を示す。ステップa0から手順を開始し、ステップa1では、図1（a）と同様に、撚糸の画像の入力、または作成を行う。前述のように、撚糸

の画像は、スキャナ等で入力して加工したり、糸作成プログラムなどで新規に2次元画像として作成し、透明成分を利用して毛羽の表現を行うこともできる。撚糸の画像は、毛羽を除いた内周側の本体部と、外周側の毛羽の領域とに分けて取扱う。画像の入力に合わせて、撚糸の本体部と毛羽の領域とを判断するパラメータや解像度等の情報も入力、または作成される。ステップa2では、ステップa1で入力、または作成される画像、パラメータおよび情報を、各撚糸ごとにデータとして記憶する。ステップa1およびステップa2では、実際に撚り合わせに使用する撚糸よりも多くの撚糸を入力したり、作成したりしておくことができる。

### 【0027】

ステップa3では、撚糸としてどの糸を使用して撚った糸を生成するための撚り合わせを行うのかを示すように、撚糸をセットする。ステップa4では、撚り本数、撚り方向、所定長単位の撚り回数、描画解像度等の撚りパラメータを設定する。また、後述するような各種調整に使用するための情報も予め設定する。ステップa5では、図1(b)と同様に、撚り合わせ処理を行う。ステップa6では、図1(c)と同様に、撚った糸の抽象化モデルについての投射処理を行う。ステップa7では、撚糸の画像を投影像に複写する複写処理を行い、撚った糸の画像のシミュレーション結果を表示する。ステップa8ではシミュレーション結果を見て、さらに撚りパラメータを変更するか否か判断する。撚りパラメータを変更するときは、ステップa4に戻る。ステップa8で撚りパラメータを変更しないときは、ステップa9で撚り合せに使用する撚糸を変更するか否かを判断する。撚糸を変更するときは、ステップa3に戻る。ステップa9で撚糸の変更がないときは、ステップa10で作成した撚った糸などの糸データを記憶し、ステップa11で手順を終了する。

### 【0028】

すなわち、本実施形態では、撚り合わせに使用する複数本の撚糸の画像を、線状に延びる形状でそれぞれ入力する画像入力ステップとしてのステップa1と、画像入力ステップで入力される画像に基づいて、各撚糸に対し、数式化可能な予め定める形状の一定断面で一方向に延びる抽象化モデルをそれぞれ生成して抽象

化し、各抽象化モデルと画像との対応関係を設定しておく抽象化ステップとしてのステップa2と、抽象化ステップで抽象化された該複数本の撚糸の抽象化モデルを、予め定める条件に従って撚り合わせ、中心軸に沿って延びる形状で撚った撚糸の抽象化モデルを生成する撚り合わせステップととしてのステップa5と、撚り合わせステップで生成された撚った糸の抽象化モデルを、撚った糸の中心軸平行な平面上に投射する投射ステップとしてのステップa6と、投射ステップで平面上に投射された撚った糸の抽象化モデルに含まれる各撚糸の抽象化モデルの投射像に、抽象化ステップで設定されている対応関係に基づいて、各撚糸の画像を複写する画像複写ステップとしてのステップa7とを含む。

### 【0029】

なお、ステップa10で記憶する糸データは、前述の特願2001-310559号の出願で開示しているような技術で、編地として編成する状態をシミュレーションすることができる。すなわち、特許文献2や他の文献に開示されている先行技術で撚った糸の3次元モデルを生成し、画像複写ステップで、平面上に投射される撚った糸の抽象化モデルの投射像に含まれる各撚糸の抽象化モデルの投射像に、各撚糸の画像を複写して生成する撚った糸の画像を利用し、その撚った糸を使用して編成する編地の画像をシミュレーションすることができる。

### 【0030】

図3は、図1または図2の実施形態の撚り糸画像シミュレーション方法を実行する撚り糸画像シミュレーション装置10の概略的な構成を示す。前述の手順の各ステップは、コンピュータ11に含まれるCPU12がROM13やRAM14などに格納されるプログラムに従って動作することで実現される。CPU12は、ハードディスク装置（以下、「HDD」と略称する）15などにプログラムを予め記憶しておき、必要に応じてRAM14に読出して動作する。ROM13には、基本的な動作などについてのプログラムが予め格納される。

### 【0031】

CPU12のプログラム動作では、インターフェース（以下、「I/F」と略称する）16を介して接続されるスキャナ17を画像入力手段として、糸についての2次元画像を入力する。またキーボード、グラフィックタブレット、マウスな

どの操作入力装置18も、I/F16を介して操作入力されたデータ等をCPU12に入力することができる。CPU12のプログラム動作によって生成される撚り糸のシミュレーション画像や糸の入力画像は、陰極線管（CRT）や液晶表示装置（LCD）などの表示装置19によって表示される。CPU12が動作するプログラムは、記録媒体ドライブ装置20に着脱可能な記録媒体、たとえばCD（Compact Disc）-ROMなどの光学ディスクや、フレキシブルディスクなどの磁気的な記録媒体に記録させて、HDD15やRAM14に読込むようになるとともできる。また、モデムやルータなどの通信装置21を介し、プログラムを、LAN（Local Area Network）やインターネットなどの情報通信ネットワークから転送して使用することもできる。

#### 【0032】

図4は、図2の実施形態で、ステップa5の撚り合わせ、ステップa6の投射、およびステップa7の画像複写を組合わせる撚り描画処理についての手順を示す。ステップb0から手順を開始し、ステップb1では、各撚糸の抽象化モデルについての断面形状を円形として決定する。ステップb2では、配置基準点を設定し、各撚糸の抽象化モデルの断面形状を、配置基準点のまわりに配置して扁平化する。ステップb3では、撚りの中心を計算する。ステップb4では、撚糸の本体部分と毛羽の領域とを計算する。ステップb1からステップb4までが図2のステップa5に示す撚り合わせに相当する。また、抽象化モデルの断面形状を決定する段階で扁平化しておくこともできる。

#### 【0033】

図4のステップb5では、撚りの中心まわりで、撚りパラメータに基づいて断面の回転角度を決定する。ステップb6では、各撚糸の抽象化モデルについて、撚りの中心を一方向に延した中心軸に沿う描画位置を計算する。ステップb7では、各撚糸の抽象化モデルの描画順序を決定する。ステップb5からステップb7までが図2のステップa6に示す投影に相当する。

#### 【0034】

図4のステップb8では、各撚糸の抽象化モデルの投影画像の描画幅を計算する。ステップb9では、各撚糸の抽象化モデルの投影像について、毛羽の領域を

計算する。ステップb10では、各撚糸の投影像に各撚糸の画像を当てはめる複写を行う。ステップb11では、図2のステップa3で撚糸としてセットされている全ての糸を処理しているか否かを判断する。全ての糸を処理していないときは、ステップb8に戻る。ステップb8からステップb11までが図2のステップa7に示す画像複写に相当する。ステップb11で全ての糸を処理していると判断するときは、ステップb12で中心軸に沿って、撚った糸の端まで処理したか否かを判断し、端まで処理していないときはステップb5に戻る。ステップb12で端まで処理したと判断するときは、ステップb13で手順を終了する。

### 【0035】

図5は、図4のステップb1およびステップb2で各撚糸の抽象化モデルについて、断面形状の配置を決定し、扁平化する考え方を示す。撚糸を3本使用する場合に、各撚糸の円形断面での直径をW1, W2, W3とし、配置基準点Oに向う径方向を縦方向であるx方向として縮小し、zx1, zx2, zx3とする。x方向に垂直な周方向としての横方向をy方向として拡大し、zy1, zy2, zy3とする。配置基準点Oまわりの1周を、各撚糸の直径W1, W2, W3の平方根の比でL1, L2, L3に分割し、その比に応じて縦と横の拡大縮小率を計算する。すなわち、各撚糸の抽象化モデルの断面形状は、配置基準点Oのまわりに配置される橢円となり、円形断面の直径W1, W2, W3に対し、短軸の長さはそれぞれzx1, zx2, zx3倍となり、その長軸の長さはそれぞれzy1, zy2, zy3倍となるように扁平化される。

### 【0036】

本実施形態では、各撚糸の抽象化モデルの断面形状を、その太さに基づいて扁平化する。まず、配置基準点Oを設定し、配置基準点Oのまわりに各撚糸の抽象化モデルの断面形状を配置する。各断面形状は、まず円形となるように抽象化し、さらに撚糸の数や太さに応じて橢円形となるように扁平化する。たとえばn本の撚糸を用いて撚り合せを行う場合、各撚糸の円形断面での直径をW1, …, Wnとすると、m ( $1 \leq m \leq n$ ) 番目の撚糸の直径Wmが配置基準点Oのまわりで占める割合 $\kappa_m$ を、直径Wmの平方根の比に比例するように、次の(1)式に従って設定する。

## 【0037】

## 【数1】

$$\kappa_m = \frac{\sqrt{W_m}}{\sqrt{W_1} + \dots + \sqrt{W_n}} \quad \dots (1)$$

## 【0038】

ただし、直径 $W_m$ の平方根の比 $\kappa_m$ が $\kappa_m > 0.5$ となるときは、 $\kappa_m = 0.5$ となるように補正する。1つの撲糸の直径の比が半分以上を占めても、配置基準点Oのまわりの半分の領域を超えて橢円を配置することはできないので、比 $\kappa_m$ を0.5に補正する。また、比 $\kappa_m < 0.2$ となるときは、一律に $\kappa_m = 0.2$ に補正する。これは小さな領域では扁平を無視できるためである。したがって、撲糸が2本以上であり、同じ幅であれば5本までを処理することができる。

拡大縮小率は、次の(2)式に従う倍率 $z_m$ で設定する。

## 【0039】

## 【数2】

$$z_m = \frac{\alpha \times (\kappa_m - 0.2)}{0.5 - 0.2} \quad \dots (2)$$

## 【0040】

ここで $\alpha$ は、たとえば $\alpha = 0.1$ に設定される定数とする。この $\alpha$ の値は、必要に応じて変更することができる。(2)式の倍率 $z_m$ を用いて、縦方向および横方向の倍率は、次の(3)式および(4)式のように決定される。

$$z_x m = 1.0 - z_m \quad \dots (3)$$

$$z_y m = 1.0 + z_m \quad \dots (4)$$

## 【0041】

図5では、中心がC1の断面形状では、直径 $W_1$ が相対的に小さいので、あまり扁平にならない。中心がC2の断面形状は扁平になる。

## 【0042】

図6は、配置基準点Oのまわりに各撲糸の断面形状を配置する考え方を示す。

配置の中心となる配置基準点Oのまわりの領域は、前述のL1, L2, L3の割合で分割される。図6(a)は3本の撲糸の場合を示し、図6(b)は2本の撲糸の場合を示す。図6(a)に示すように、各撲糸の中心位置をC1, C2, C3とする。配置基準点Oから各中心C1, C2, C3までの距離をr1, r2, r3とする。各撲糸の断面形状は、配置基準点Oを通る境界線と接する。配置基準点Oを通る境界線と、配置基準点Oと中心C1, C2, C3とを結ぶ直線とがなす角度をθ1, θ2, θ3とすると、 $1 \leq m \leq 3$ として、θmは、次の(5)式で決定される。

## 【0043】

## 【数3】

$$\theta_m = \frac{360 \times \kappa_m}{2} \quad \dots (5)$$

## 【0044】

したがって、距離rmは、次の(6)式で決定される。

## 【0045】

## 【数4】

$$r_m = \sqrt{\left(\frac{W_m}{2} \times z_m \times m \times \sin(\theta_m)\right)^2 + \left(\frac{W_m}{2} \times z_y m \times \cos(\theta_m)\right)^2} \quad \dots (6)$$

## 【0046】

従って、Cmの中心座標は、次の(7)および(8)式で決定される。

$$c_x m = r_m \times \cos(\alpha_m) \quad \dots (7)$$

$$c_y m = r_m \times \sin(\alpha_m) \quad \dots (8)$$

## 【0047】

ここで、図6(a)から、 $\alpha_1 = 0$ 、 $\alpha_2 = \theta_1 + \theta_2$ 、 $\alpha_3 = \alpha_2 + \theta_2 + \theta_3$ であることが判る。

## 【0048】

すなわち、図4のステップb1に示すような断面形状の決定のステップでは、前記画像入力ステップで入力された複数本の撲糸の断面形状を円形としてそれぞ

れ抽象化し、各撚糸の抽象化モデルを生成する。

#### 【0049】

またステップb 2に示すような配置基準点Oの周囲に各撚糸を配置するステップでは、配置基準点Oまわりの断面領域を、撚糸の抽象化モデルの断面を円形として抽象化した直径Wmの平方根の比で分割し、分割された領域間の境界線で隣接する撚糸の断面形状が相互に接するように、各撚糸の抽象化モデルの断面形状を配置させる。この配置の際に扁平化も行う。なお、撚糸の素材によって、抽象化モデルの断面形状に対する扁平化の割合が変るようにもよい。

#### 【0050】

図6（b）では、撚糸が2本の場合で、一方の直径が大きく、直径の比が半分より大きくなる場合に、その撚糸を設置基準点Oまわりの半分の領域を占めるように調整している状態を示す。すなわち2本の撚糸では、L<sub>1</sub>=L<sub>2</sub>となる。このように、断面配置ステップでは、1つの撚糸の抽象化モデルについての平方根の比が全体の半分以上を占める場合、その撚糸の抽象化モデルが配置基準点Oまわりの断面領域を半分だけ占めるように調整する。

#### 【0051】

図7は、図6（b）に示すように太さが異なる撚糸を撚り合わせるときに、撚りの中心をずらす効果を示す。図7（a）は配置基準点Oを撚った糸の中心軸とする場合を示し、図7（b）は配置基準点Oとはずれた位置に撚りの中心軸を設定する場合を示す。図7（a）では、太い撚糸はより大きく外に膨らみ、細い撚糸32は中心に近い位置を回転するために、うねって見える。図7（b）では、回転中心となる中心軸を、各撚糸の直径の大きさを重みとして、撚糸の中心位置の加重平均となる位置に設定して、うねりを軽減している。任意に中心位置をずらすことによって、撚るときの各撚糸に対する引張り力の違いから生じるうねりを、ある程度表現することもできる。

#### 【0052】

$\text{Sum}W = \sum W_m$ 、 $\text{Sum}C = \sum (C_m \times W_m)$  とすると、加重平均による中心軸の位置Rは、配置基準位置Oを基準として、次の（9）式で表すことができる。

#### 【0053】

## 【数5】

$$R = \frac{SumC}{SumW} \quad \cdots (9)$$

## 【0054】

図8および図9は、毛羽のある撚糸について、外周側の毛羽の部分と、毛羽を除いた内周側の糸本体の部分とを分けて撚糸の抽象化モデルを生成し、それぞれを描画するための画像のサイズと、糸本体の位置とを計算する考え方を示す。図8は、1本の撚糸の抽象化モデルについて、投射方向を図面の左右方向として、断面形状33、34の短軸が投射方向に平行となっている状態を示す。配置基準点Oから断面形状33、34の中心Cを通る直線が投射方向となす角度を回転角度とすると、回転角度は、断面形状33で0度、断面形状34で180度となる。これらの断面形状33、34では、長軸が投射方向に垂直となる。図9では、断面形状35、36として、長軸が投射方向に平行となる状態を示す。配置基準点Oから中心Cを通る直線についての回転角度は、断面形状35で90度、断面形状36で270度となる。

## 【0055】

以下、投射方向を紙面の左から右に向かうx方向とし、投射方向に垂直な下から上に向かう方向をy方向とする。

## 【0056】

図4のステップb1で各撚糸の抽象化モデルの断面形状33、34、35、36を決定する処理では、内周側の糸本体33a、34a、35a、36aの部分と、外周側の毛羽33b、34b、35b、36bの部分とを分けて取り扱う。ステップb2での配置基準点Oの周囲に各撚糸を配置する処理からステップb8での撚糸の描画幅を計算する処理までのうち、ステップb4を除いて、糸本体33a、34a、35a、36aに基づいて行う。ステップb4では、糸本体33a、34a、35a、36aの領域の幅wyと、撚糸の毛羽33b、34b、35b、36bの部分の領域の幅wy1、wy2とを計算する。

## 【0057】

図8および図9では、投射画像範囲37, 38も示す。投射される平面は、回転の中心Rを通る中心軸に平行で、紙面との交線は、上下方向に延びる直線となる。投射画像範囲37, 38のうち、上側と下側とには、毛羽として、wy1とwy2とが付加される。

### 【0058】

投射画像範囲37, 38で、yw<sub>s</sub>からyw<sub>e</sub>までの範囲は、糸本体33a, 34a, 35a, 36aの部分の幅dwとなる。回転の中心Rを通る投射方向の直線から断面形状33, 34, 35, 36の中心Cまでの距離をdとすると、幅dwは、次の(10)式で求めることができる。

### 【0059】

#### 【数6】

$$dw = 2 \times \left( \frac{1}{2} \times wy + d \right) = wy + 2 \times d \quad \cdots (10)$$

### 【0060】

任意の回転角度での糸本体の幅は、回転角度0/180度と90/270度とで求めた幅dwの値の大きい方をその値とする。撚糸の全体の幅は、糸本体の幅に毛羽の幅を含めたものである。

### 【0061】

図4のステップb5で、断面の回転角度βは、撚り糸の中心軸線に沿って処理するときに、単位長当たりの撚り回数として設定されている撚りパラメータに従って決定される。ステップb6での各撚糸の描画位置の計算は、中心位置Cを求めて行われる。回転角度β=0のときに、回転中心Rを基準とする断面形状の中心Cの位置の座標は、前述のような投射方向をx方向とする2次元座標(cx, cy)として、配置基準点Oを原点とする中心Cの座標をC(x, y)、回転中心Rの座標をR(x, y)とすると、次の(11)式のように表される。

$$(cx, cy) = C(x, y) - R(x, y) \quad \cdots (11)$$

### 【0062】

回転角度βでの中心Cのx, y座標をP(x), P(y)とすると、次の(12), (13)式でそれぞれ求めることができる。

$$P(x) = c_x \times \cos(\beta) - c_y \times \sin(\beta) \quad \dots (12)$$

$$P(y) = c_x \times \sin(\beta) + c_y \times \cos(\beta) \quad \dots (13)$$

### 【0063】

ステップb 7で、各撲糸の描画順序を決定する処理では、断面形状の中心の位置座標のうちで、x成分であるP(x)が小さいものから順に描画するように決定する。

### 【0064】

図10は、1本の撲糸の抽象化モデル3の断面形状について、図4のステップb 5で決定する回転角度を $\beta$ とするときに、ステップb 8で描画幅wを計算する考え方を示す。撲糸の抽象化モデル3に関し、破線は、回転角度 $\beta = 0$ の状態を示し、断面形状の中心Cが配置基準点Oを中心として角度 $\alpha$ の位置に配置されているものとする。実線で示すように、回転中心Rを中心として角度 $\beta$ だけ回転すると、断面形状である橈円の中心Cから平面39への投射方向に延びる接線39aへの垂線3vと断面形状の長軸3yとのなす角度は、 $\alpha + \beta$ となる。投射される平面39上での描画幅wは、断面形状となる橈円の上下で接する接線39a, 39b間の間隔として計算することができる。

### 【0065】

図11は、図10に示す撲糸の抽象化モデル3の断面形状である橈円を基準に、その短軸3xをx軸、長軸3yをy軸として示す。中心Cから接線39aへの垂線3vの方程式は、次の(14)式で表すことができる。

$$y = a \times x \quad \dots (14)$$

### 【0066】

ただし、 $a = \tan(\alpha + \beta)$ である。したがって、橈円に接する直線である接線39a, 39bの方程式は、次の(15)式で表すことができる。

### 【0067】

### 【数7】

$$y = -\frac{1}{a} \times x \pm \sqrt{r_x^2 \times \left(-\frac{1}{a}\right)^2 + r_y^2} \quad \dots (15)$$

## 【0068】

距離  $d$  は、次の(16)式で表すことができる。

## 【0069】

## 【数8】

$$d = \sqrt{d_x^2 + (a \times d_x)^2} \quad \cdots (16)$$

ただし、 $d_x = \frac{\sqrt{r_x^2 \times \left(-\frac{1}{a}\right)^2 + r_y^2}}{a + \frac{1}{a}}$

## 【0070】

である。接線39a, 39bは上下対称位置にあるため、水平投射された撚糸の幅  $w$  は、この距離  $d$  を2倍にして求めることができる。すなわち、 $w = 2 \times d$  となる。

## 【0071】

図12は、図4のステップb9で撚糸の毛羽領域を計算する考え方を示す。前述のように、毛羽のある撚糸の糸画像40について、抽象化モデルでの断面形状の配置は、糸本体40aについて行い、毛羽40bの領域はその外周側に付加する。糸本体40aに隣接する撚糸が存在する領域40cでは、毛羽40bの幅が隣の撚糸の中心を越えないようにする。中心C1の撚糸が毛羽40bを有し、中心C2, C3の撚糸にそれぞれ隣接している場合、次のような角度  $\theta_1, \theta_2, \theta_3, \theta_4$  を計算する。ここで、 $\theta_1$  は、中心C2の楕円の接線のうち、中心C1から中心C2に向かって左側にある接線の方向である。 $\theta_2$  は、中心C2の方向である。 $\theta_3$  は、中心C3の方向である。 $\theta_4$  は、中心C3の楕円の接線のうち、中心C1から中心C3に向かって右側にある接線の方向である。 $\theta_1 \sim \theta_4$  は、配置基準点Oから撚糸の中心位置C1を通る直線を基準に設定される。この直線がx方向の基準方向に対してなす角度を  $\alpha$  とする。

## 【0072】

糸画像40における毛羽の領域は、中心C1まわりの角度  $\theta$  の範囲に応じて、次のような長さ  $\lambda_{lim}$  に制限される。ただし、内部には糸本体40aが含まれる

ので、正味の毛羽の領域は、長さ  $\lambda$  に制限される領域で、かつ内部の糸本体 40 a の部分を除いた範囲である。ここで、 $\lambda$  は制限しないときの撚糸の幅であり、D1, D2 は、中心 C1 から中心 C2, C3 までの距離である。すなわち、撚糸の中心 C1 から毛羽の先端までの長さは、 $\theta_1 < \theta \leq \theta_2$  では、 $\lambda$  から D1 の間で、 $\theta_2 < \theta < \theta_3$  では、D1 から D2 の間で、 $\theta_3 \leq \theta < \theta_4$  では、D2 から  $\lambda$  の間で、それぞれ補間された値に制限される。

### 【0073】

ただし、毛羽の密度が高い場合は、隣の撚糸との間に収まりきれなかった毛羽がはみ出すことも考えられるため、この制限を緩める方が良いときもある。毛羽の密度に応じて、毛羽の領域の制限を調整すればよい。

### 【0074】

図13は、図1 (a) のように入力される糸画像 40 を糸本体 40 a と毛羽 40 b とに分けて取り扱い、水平投射された撚った糸の投射画像 6 に複写して、図4のステップ b10 での撚糸の描画を行う考え方を示す。撚り描画処理では、中心軸 5 a に沿って一定の長さずつ処理を進める。説明の便宜上、区間 41, 42, 43 がこの一定の長さに対応しているものとする。実際の処理では、より細かい区間を設定することはもちろんである。糸画像 40 の糸本体 40 a は、区間 41, 42, 43 毎に、撚った糸の投射画像 6 上の対応する撚糸の糸本体投射像 6 a の部分に、順次的に複写される。撚糸の糸本体投射像 6 a は、断面が扁平化された抽象化モデルに対応しているので、幅が変化する。糸画像 40 の毛羽 40 b も同様に毛羽投射像 6 b に複写される。ただし、毛羽投射像 6 b の部分は、図12に示すような隣の撚糸との関係による制限を受ける。区間 43 の終端 43 e まで複写したら、次は区間 41 の始端 41 s から複写を繰り返す。このように使用区間の一端から他端までをリピートすることによって、糸画像 40 の長さよりも長い撚った糸をシミュレーションすることができる。

### 【0075】

糸画像 40 の始端 41 s と終端 43 e とで、毛羽 40 b などの形状が大きく変化するときは、最後の区間 43 に最初の区間 41 を続けると不自然になることがある。そのような場合は、糸画像 40 の必ずしも全長を使用する必要はなく、接

続するのに都合がよい部分を使用することもできる。また、始端41s側と終端43e側とを重複させて、濃度変化で一方が順次薄れ、他方が順次濃くなるように遷移させることもできる。

### 【0076】

図14および図15は、本実施形態の撚り糸画像のシミュレーション結果の例を示す。図14では、(a), (b), (c)に示す3本の撚糸を撚り合わせて、(d)に示す撚った糸の画像をシミュレーションしている。(c)に示すファンシーヤーン50のうち、毛羽51, 52が(d)に複写されていないのが判るはずである。

### 【0077】

図15では、(a), (b), (c), (d)に示す撚糸の各画像を入力して、(e), (f), (g)に示すような撚った糸の画像をシミュレーションしている。このように、入力されている糸の画像の範囲で、種々の組合せで撚った糸のシミュレーションを行うことができる。なお、糸画像について、色に関する色相、明度、彩度などの分布についてのマスクデータを、撚り描画処理しておけば、撚糸の色に関する情報を変更すると、シミュレーション結果の画像に直接反映させることができる。

### 【0078】

#### 【発明の効果】

以上のように本発明によれば、画像入力ステップで、撚り合わせに使用する複数本の糸の画像を、線状に延びる形状でそれぞれ入力すると、抽象化ステップで、各糸に対し、数式化可能な予め定める形状の一定断面で一方向に延びる抽象化モデルをそれぞれ生成して抽象化し、各抽象化モデルと画像との対応関係を設定しておく。撚り合わせステップで、複数本の糸の抽象化モデルを、予め定める条件に従って撚り合わせ、中心軸に沿って延びる形状で撚った糸の抽象化モデルを生成し、投射ステップで、撚った糸の抽象化モデルを、中心軸に平行な平面上に投射する。画像複写ステップで、平面上に投射された撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルの投射像に、対応関係に基づいて、各糸の画像を複写するので、各糸の細かい毛羽なども画像として複写され、現実に近い画像作成

が可能となる。

#### 【0079】

また本発明によれば、複数本の糸の断面形状を円形としてそれぞれ抽象化し、配置基準点を設定して、各糸の抽象化モデルの断面形状を、その配置基準点のまわりにそれぞれ配置し、配置基準点を、予め定める条件に従って前記撚った糸の中心軸に沿って変位させながら、断面形状の組合せを、該中心軸のまわりで回転させる。撚った糸の中心軸に沿う各糸の抽象化モデルの外形を、中心軸まわり回転する断面形状の軌跡として生成するので、撚った糸の三次元モデルを容易に生成することができる。

#### 【0080】

また本発明によれば、糸を扁平な断面形状で抽象化することができる。

また本発明によれば、撚った糸の配置基準点まわりの断面領域を、糸の抽象化モデルの断面を円形として抽象化したときの直径の平方根の比で分割し、分割された領域間の境界線で隣接する糸の断面形状が相互に接するように、予め定める条件に従って各糸の抽象化モデルの断面形状を円形から扁平化させて、太さの異なる糸を撚り合わせる撚った糸でも、容易に抽象化モデル作成することができる。

#### 【0081】

また本発明によれば、1つの糸の抽象化モデルについての平方根の比が全体の半分以上を占める場合でも、その糸の抽象化モデルが配置基準点まわりの断面領域を半分だけ占めるように調整するので、太い糸が配置基準点のまわりの半分以上の領域を占めるような非現実的なシミュレーションを避けることができる。

#### 【0082】

また本発明によれば、撚った糸の中心軸とは異なる位置に配置基準点を設定し、配置基準点も、撚った糸の中心軸まわりに回転させて、太い糸と細い糸との組合せで、配置基準点のまわりで占める領域の大きさでの差を設けることができなくとも、配置基準点に対して中心軸をずらし、撚った糸の状態を現実の撚り糸に近づけることができる。

#### 【0083】

また本発明によれば、各糸の抽象化モデルの断面形状の中心位置について、配置基準点を基準とする相対位置を各断面形状の直径で重み付けして加重平均して、その加重平均値が撚った糸の中心軸の位置となるように設定するので、撚った糸の中心軸に対するバランスをとることができる。

#### 【0084】

また本発明によれば、毛羽のある糸について、外周側の毛羽の部分と、毛羽を除いた内周側の糸本体の部分とを分けて抽象化モデルを生成する。配置基準点のまわりへの配置は、糸本体の部分の断面形状に基づいて行い、糸本体の部分の断面形状の周囲に、隣接する糸の抽象化モデルを超えないように、毛羽の部分の断面形状を配置する。糸の画像の複写は、糸の画像から毛羽の部分と糸本体の部分とを分けて行うので、毛羽のある糸を使用して、撚り糸での細かい毛羽の表現を容易に行うことができる。

#### 【0085】

また本発明によれば、各糸の抽象化モデルと画像との対応関係を、抽象化モデルの長さ方向に対して、画像の全長または一部を使用区間として設定し、使用区間の一端から他端までを対応付けると、次に一端から対応付を再開するように繰返して設定するので、画像として入力する糸の長さが有限でも、充分に長い撚った糸を容易にシミュレーションすることができる。

#### 【0086】

また本発明によれば、平面上に投射された撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルの投射像に各糸の画像を複写した撚った糸の画像を使用し、その撚った糸を使用して編成する編地の画像をシミュレーションするので、撚った糸のシミュレーションのみではなく、その撚った糸を使用する編地の画像も得ることができる。

#### 【0087】

さらに本発明によれば、コンピュータの画像処理で、撚り糸画像のシミュレーションを容易に行うことができる。

#### 【0088】

さらに本発明によれば、コンピュータに記録しているプログラムを読みませ

、撚り糸画像のシミュレーションを容易に行わせることができる。

### 【0089】

さらに本発明によれば、画像入力手段に、撚り合わせに使用する複数本の糸の画像を、線状に延びる形状でそれぞれ入力し、抽象化手段によって、各糸に対し、数式化可能な予め定める形状の一定断面で一方向に延びる抽象化モデルをそれぞれ生成して抽象化し、各抽象化モデルと画像との対応関係を設定するので、現実的な糸の画像から抽象化した抽象化モデルで容易に撚った糸の抽象化モデルを、撚り合わせ手段によって生成することができる。生成される撚った糸の抽象化モデルを、投射手段によって撚った糸の中心軸に平行な平面上に投射し、画像複写手段によって、撚った糸の抽象化モデルに含まれる各糸の抽象化モデルの投射像に、抽象化手段によって設定されている対応関係に基づいて、各糸の画像を複写した状態を表示するので、表示される画像としては細かい毛羽なども忠実に再現して、現実的な画像のシミュレーションを行うことができる。

### 【0090】

また本発明によれば、複数本の糸の断面形状を円形としてそれぞれ抽象化し、撚った糸に対して配置基準点を設定して、各糸の抽象化モデルの断面形状を、該配置基準点のまわりにそれぞれ配置して、予め定める条件に従って扁平化する。配置基準点を、予め定める条件に従って撚った糸の中心軸に沿って変位させながら、断面形状の組合せを、中心軸のまわりで回転させ、撚った糸の中心軸に沿う各糸の抽象化モデルの外形を、回転する断面形状の軌跡として生成するので、容易に撚った糸の抽象化モデルを得ることができる。

### 【図面の簡単な説明】

#### 【図1】

本発明の実施の一形態による撚り糸画像のシミュレーション方法の概要を示す図であり、撚り合わせに使用する2本の糸1，2の側面図、各糸1，2を抽象化して生成する糸の抽象化モデル3，4で撚り合せを行って形成する撚った糸の抽象化モデル5の断面図、および撚った糸の投射画像6の側面図である。

#### 【図2】

本発明の実施の他の形態として、撚り糸画像のシミュレーション方法を実行す

る一般的な手順を示すフローチャートである。

### 【図3】

図1または図2の実施形態の撚り糸画像シミュレーション方法を実行しうる撚り糸の画像シミュレーション装置10の概略的な電気的構成を示すブロック図である。

### 【図4】

図2の実施形態で、ステップa5の撚り合わせ、ステップa6の投射、およびステップa7の画像複写を組合わせる撚り描画処理についての手順を示すフローチャートである。

### 【図5】

図4のステップb1で各撚糸の抽象化モデルについて、断面形状を決定する考え方を示す図である。

### 【図6】

図4のステップb2で、配置基準点Oのまわりに各撚糸の断面形状を配置する考え方を示す図である。

### 【図7】

図6(b)に示すように太さが異なる撚糸を撚り合わせるときに、撚りの中心をずらす効果を示す側面図である。

### 【図8】

毛羽のある撚糸について、画像のサイズと、糸本体の位置とを計算する考え方を示す図である。

### 【図9】

毛羽のある撚糸について、画像のサイズと、糸本体の位置とを計算する考え方を示す図である。

### 【図10】

図4のステップb8で描画幅wを計算する考え方を示す図である。

### 【図11】

図10に示す橢円を基準に、その短軸をx軸、長軸をy軸として示す図である。

。

**【図12】**

図4のステップb 9で撚糸の毛羽領域を計算する考え方を示す図である。

**【図13】**

図4のステップb 10で、毛羽のある撚糸の描画を行う考え方を示す側面図である。

**【図14】**

図2の実施形態による撚り糸画像のシミュレーション結果の例を示す側面図である。

**【図15】**

図2の実施形態による撚り糸画像のシミュレーション結果の例を示す側面図である。

**【符号の説明】**

- 1, 2 撥糸
- 3, 4 撥糸の抽象化モデル
- 5 撥った糸の抽象化モデル
- 5 a 中心軸
- 6 撥った糸の投射画像
- 6 a 糸本体投射像
- 6 b 毛羽投射像
- 1 0 撥り糸画像シミュレーション装置
- 1 1 コンピュータ
- 1 7 スキャナ
- 1 8 操作入力装置
- 1 9 表示装置
- 2 0 記録媒体ドライブ装置
- 2 1 通信装置
- 3 1 太い撚糸
- 3 2 細い撚糸
- 3 3, 3 4, 3 5, 3 6 断面形状

33a, 34a, 35a, 36a, 40a 糸本体

33b, 34b, 35b, 36b, 40b, 51, 52 毛羽

37, 38 投射画像範囲

39 平面

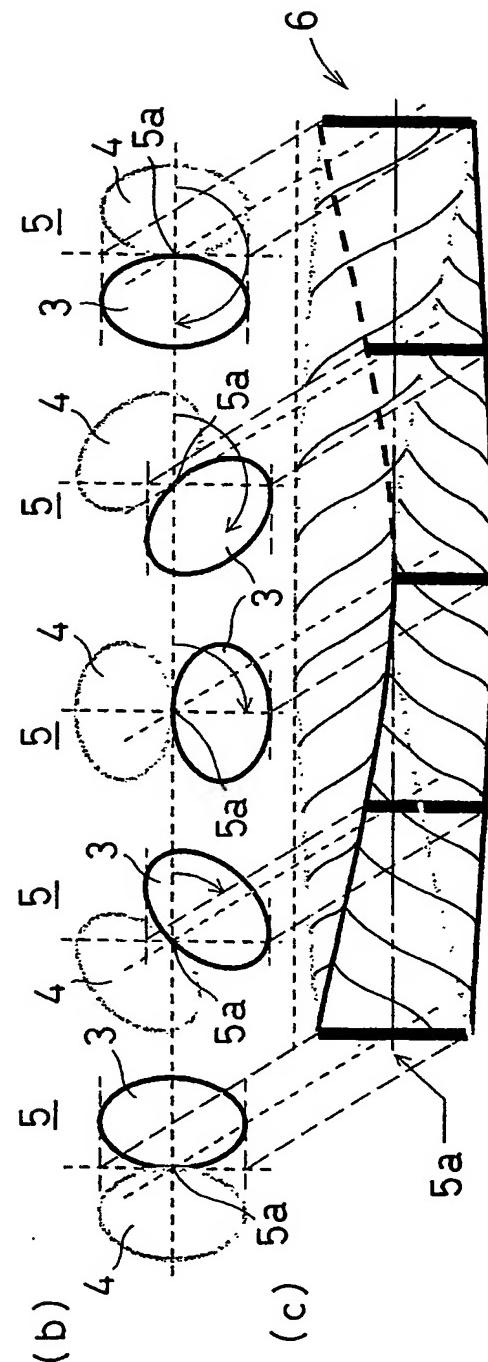
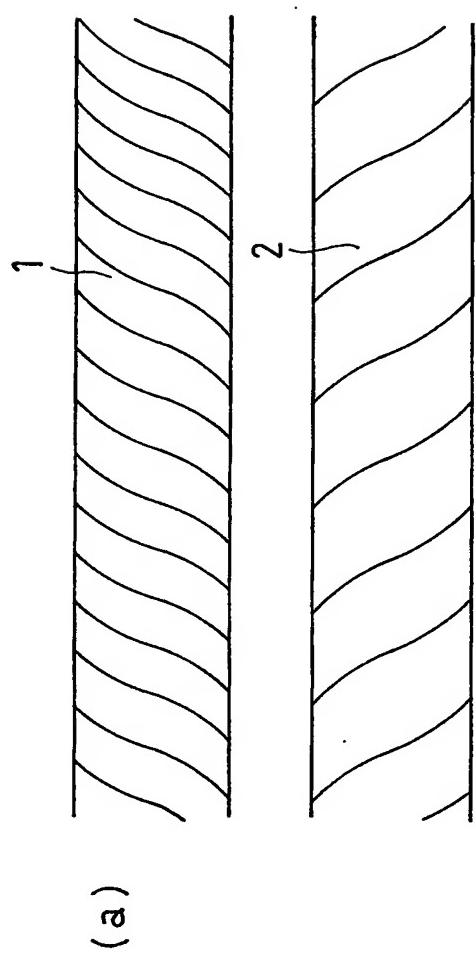
40 糸画像

50 ファンシーヤーン

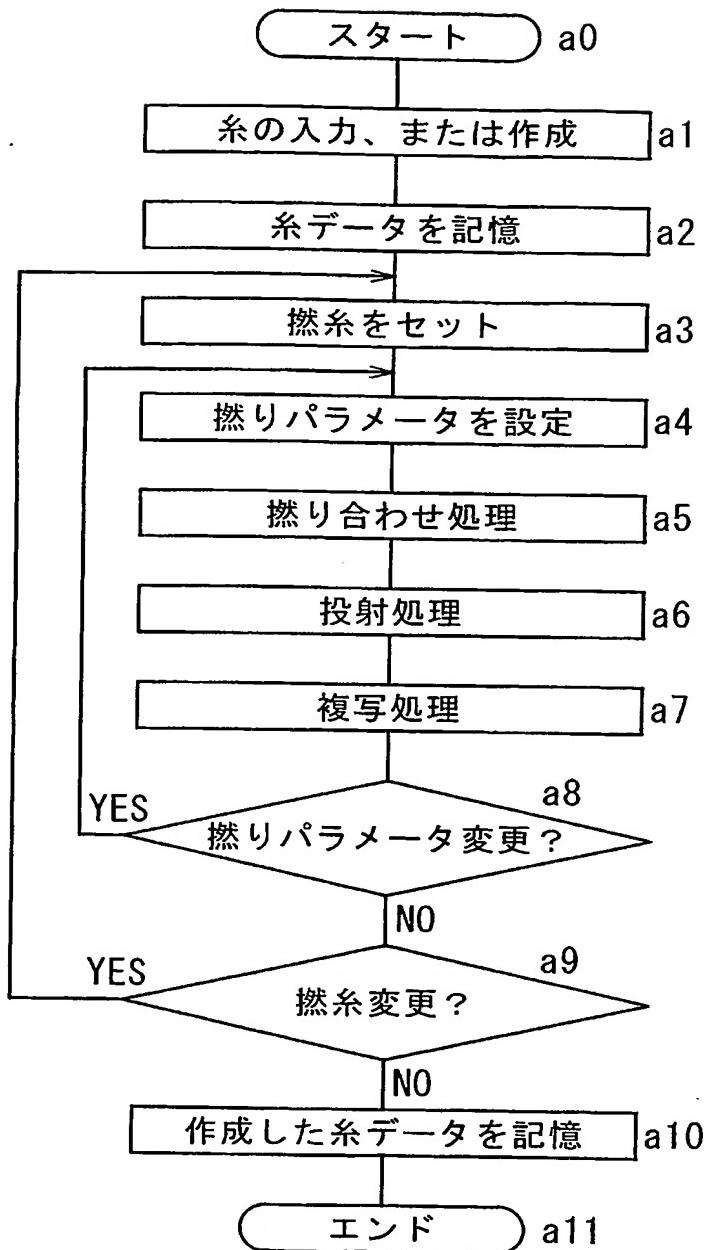
【書類名】

図面

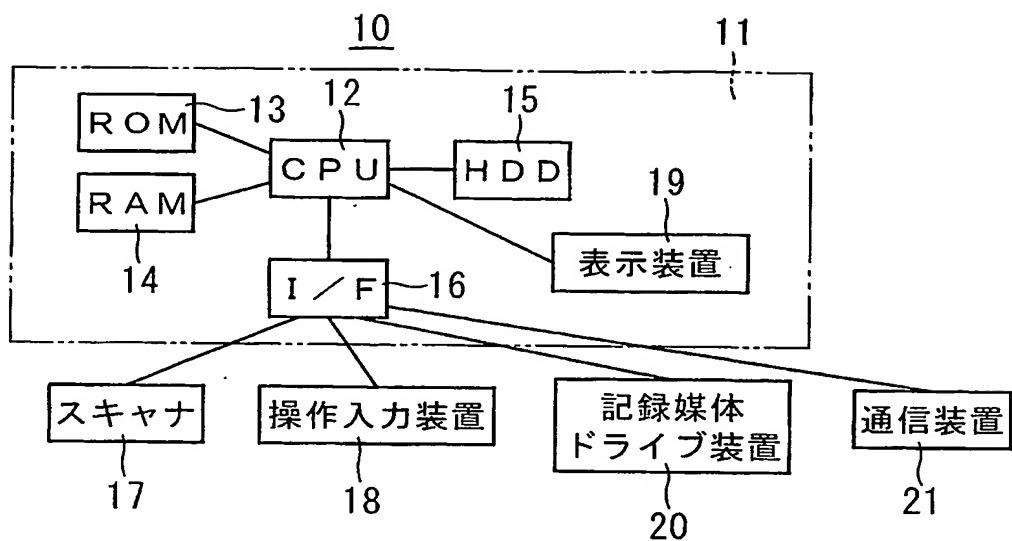
【図1】



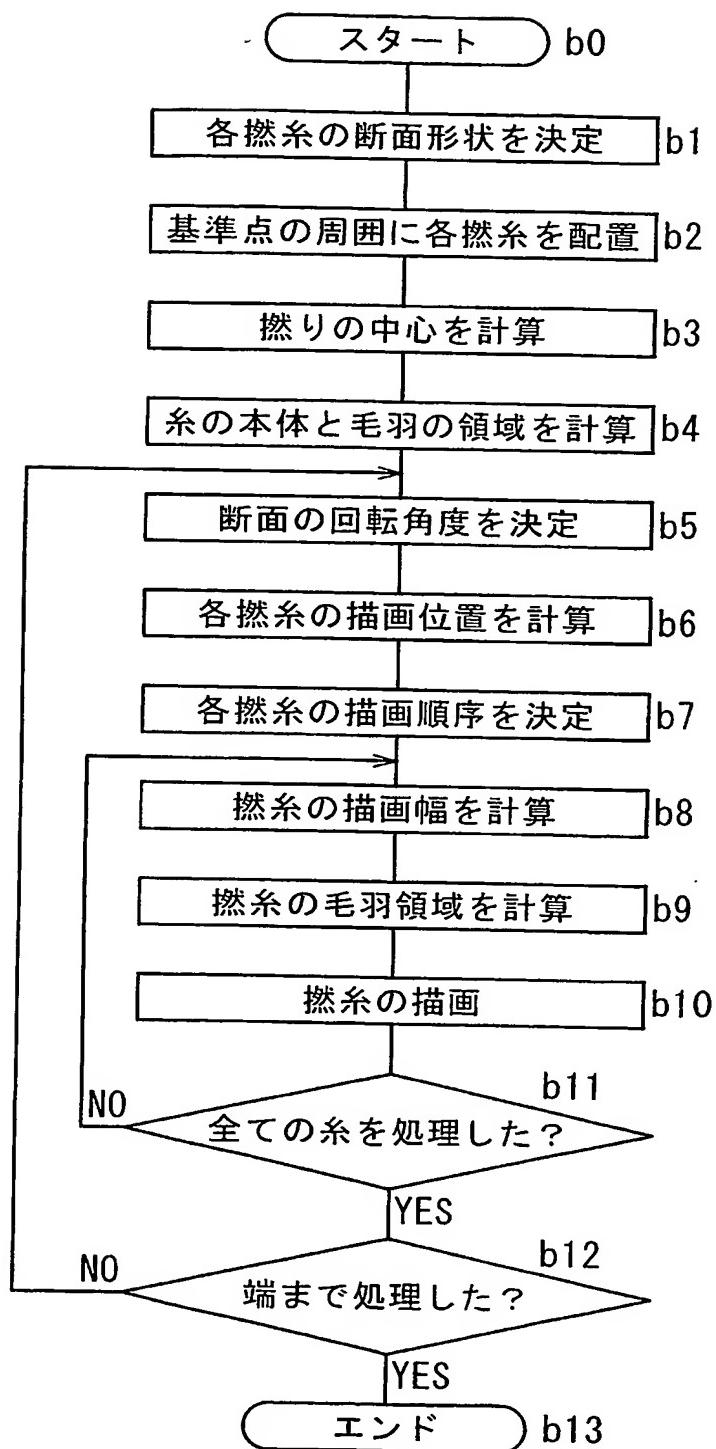
【図2】



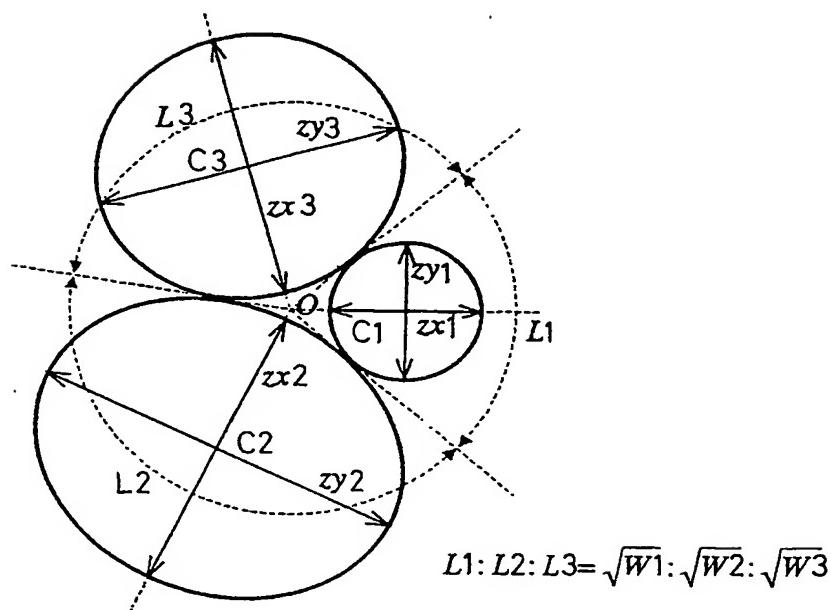
【図3】



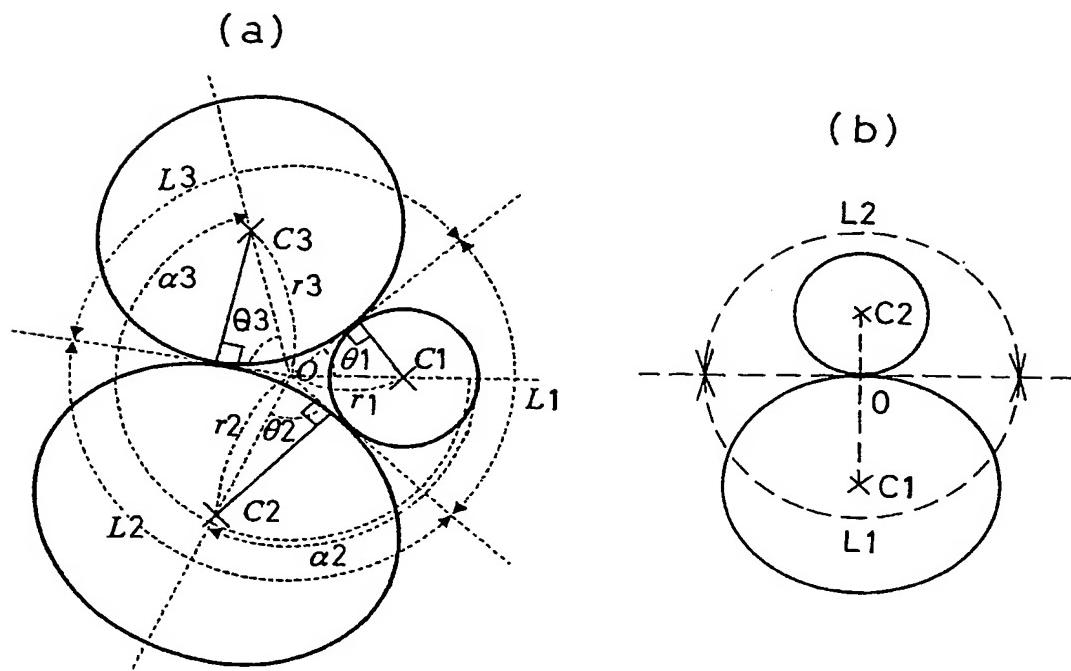
【図4】



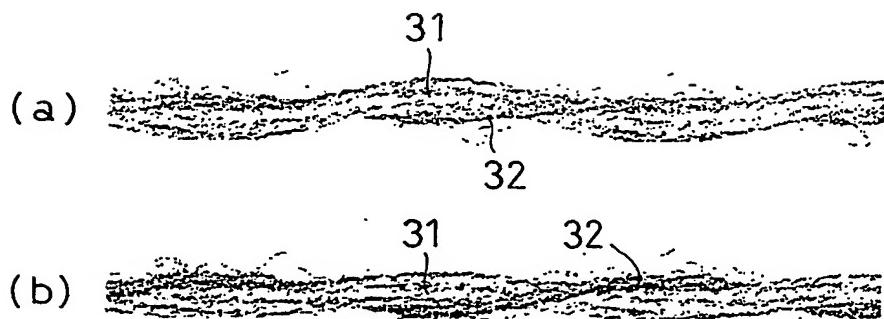
【図 5】



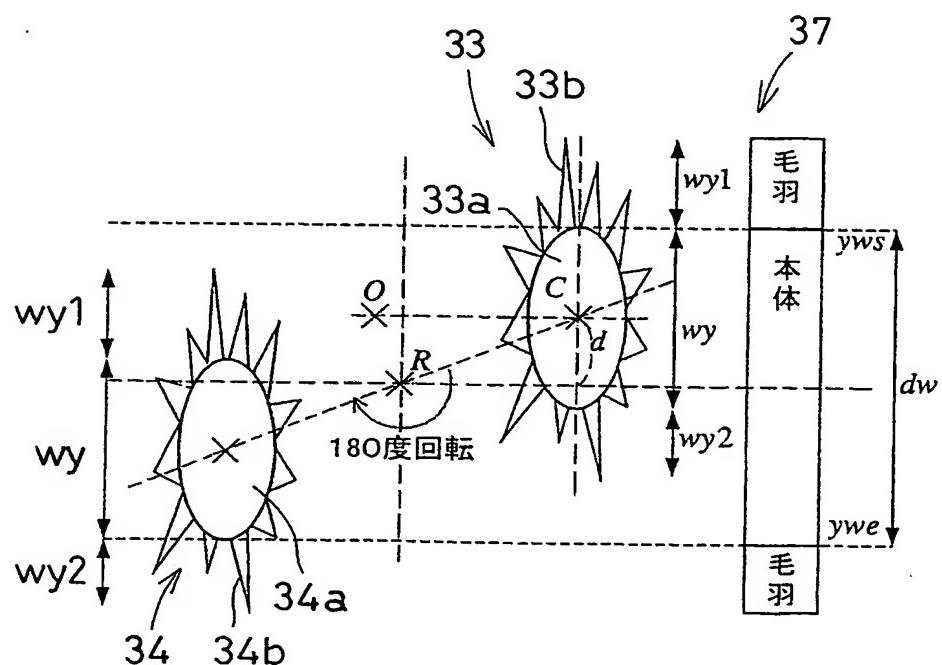
【図 6】



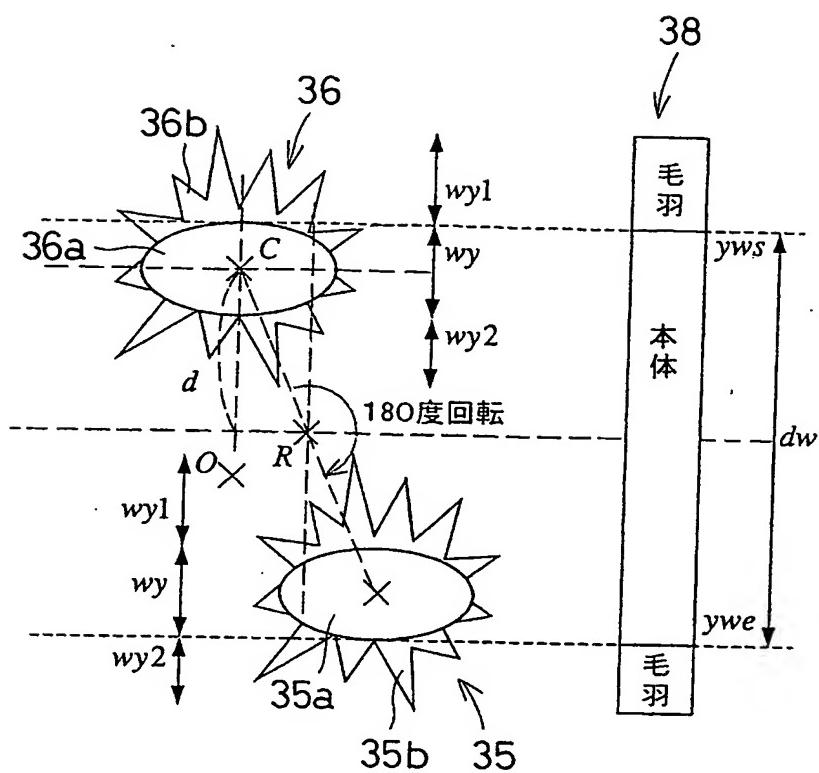
【図 7】



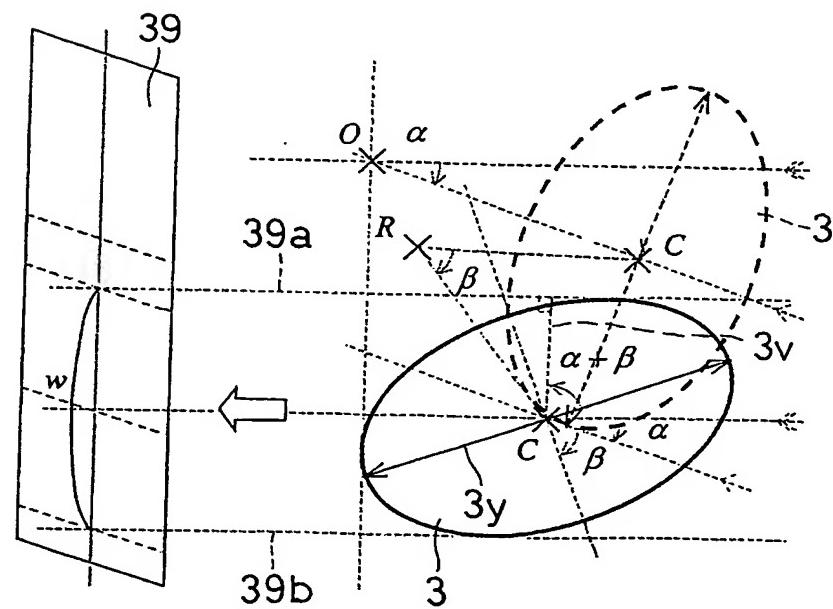
【図 8】



【図9】

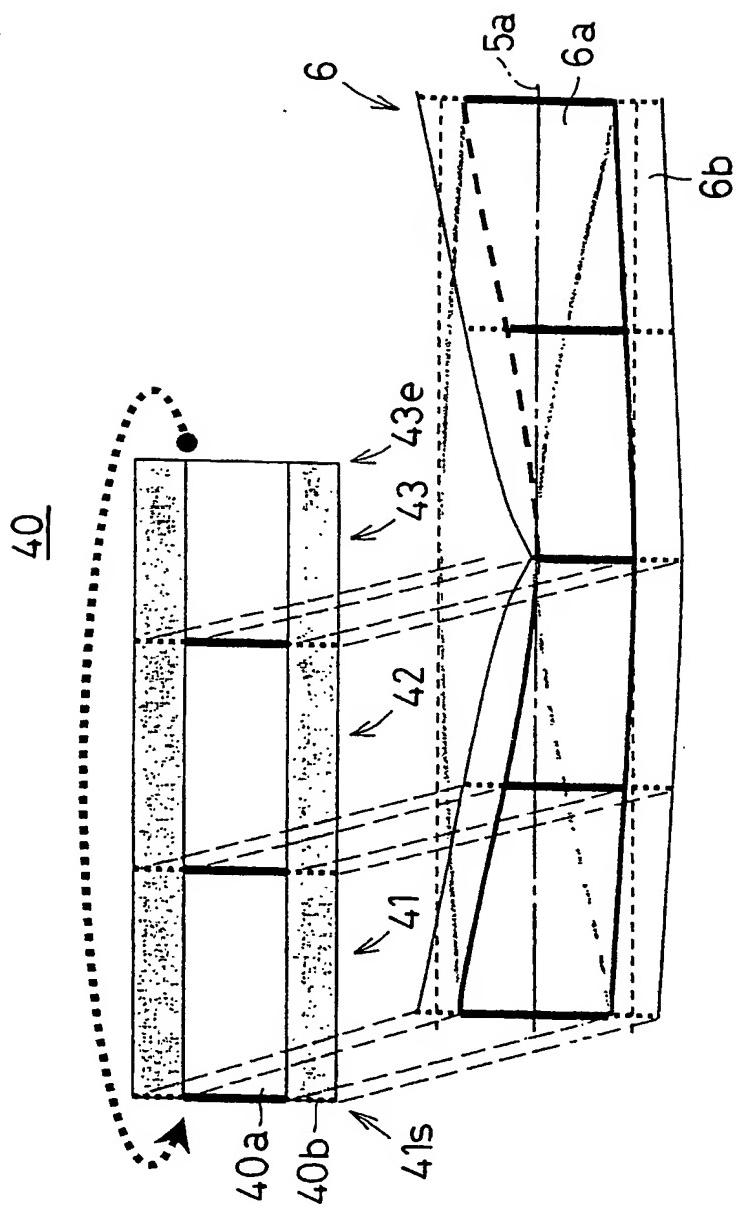


【図10】

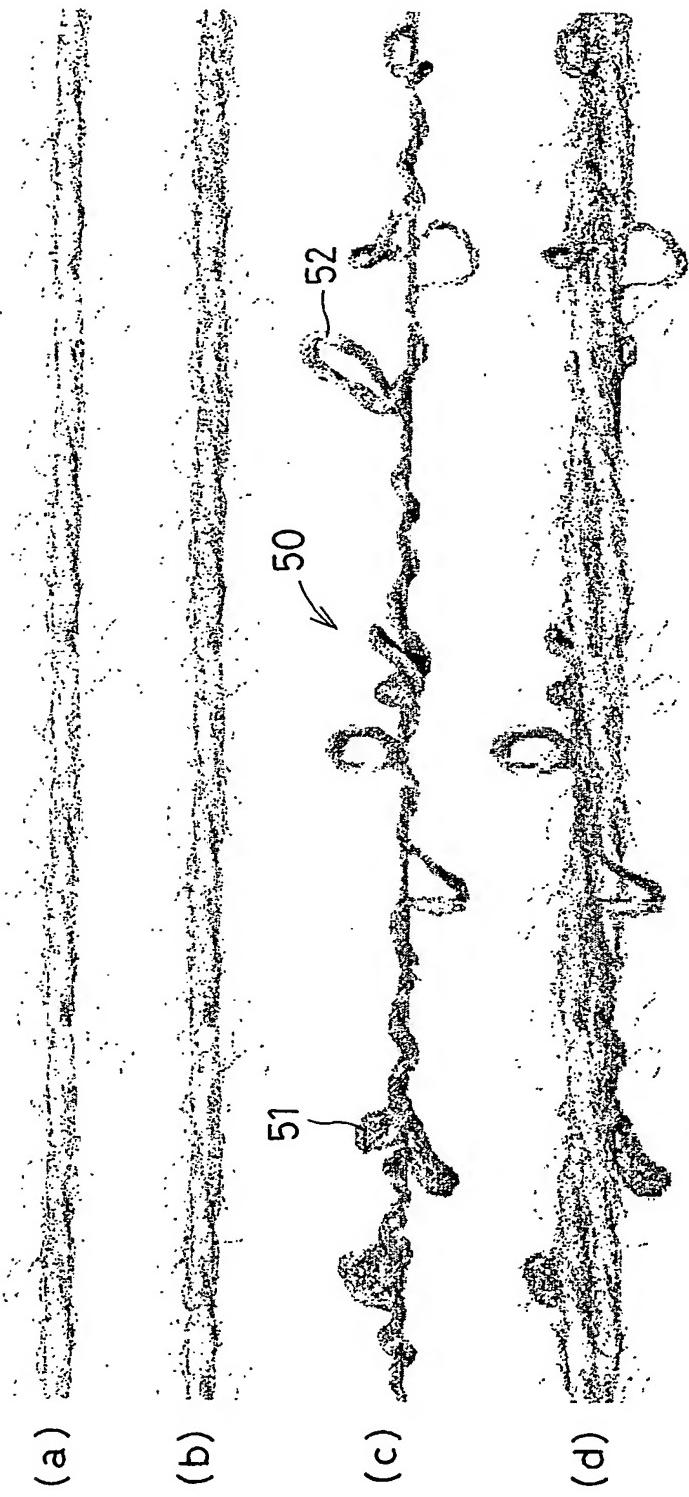




【図13】



【図14】

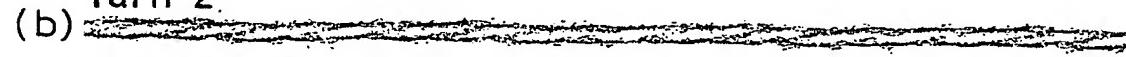


【図15】

Yarn 1



Yarn 2



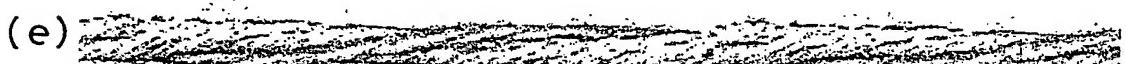
Yarn 3



Yarn 4



Yarn 1+2



Yarn 1+2+3



Yarn 1+2+3+4



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 現実に近い画像作成を可能にする撚り糸画像のシミュレーション方法および装置を提供する。

【解決手段】 撥糸 1, 2 の画像を入力すると、(b) に示すように、断面が精円形で一定である撚糸の抽象化モデル 3, 4 として抽象化される。(c) に示すような撚った糸の投射画像 6 は、(b) を右側から見た状態として得られ、2 つの撚糸の抽象化モデル 3, 4 のうち、左側になる部分が隠れる。撚った糸の投射画像 6 は、各撚糸の抽象化モデル 3, 4 にそれぞれ対応する部分に、撚糸 1, 2 の画像をそれぞれ複写して形成する。

【選択図】 図 1

特願 2002-351826

出願人履歴情報

識別番号 [000151221]

1. 変更年月日 1990年 8月17日

[変更理由] 新規登録

住所 和歌山県和歌山市坂田85番地  
氏名 株式会社島精機製作所

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- BLACK BORDERS**
- IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- FADED TEXT OR DRAWING**
- BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- SKEWED/SLANTED IMAGES**
- COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- GRAY SCALE DOCUMENTS**
- LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- OTHER:** \_\_\_\_\_

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**